(19)日本国特許庁(JP)

# (12)公開特許公報 (A)

(11) 绘許出願公開番号

# 特開平7-93586

(43)公開日 平成7年(1995)4月7日

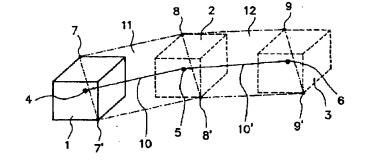
(51) Int. Cl. <sup>6</sup> GO6T 15/70	識別記号	F I	技術表示箇所					
G06F 3/153 G06T 15/00	320 L			-				
		8125-5L	G06F 15/62		340	K		
		9192-5L	15/72		450	A		
· .			審査請求	未請求	請求項	の数 5	F D	(全7頁)
(21)出願番号	特願平5-187	5 8 1	(71)出願人	0 0 0 0	0665	5 5		
				新日本製	鐵株式会	社		
(22) 出願日	平成5年(199)		東京都千	代田区大	手町2	丁目6	番3号	
			(72)発明者	金子 博	夫			
				相模原市	消野辺 5	- 1 0	- 1 ¥	<b>新日本製鐵</b>
				株式会社	エレクト	・ロニク	ス研究所	所内
			(74)代理人	弁理士	國分 孝	悦		
	,							
	· ₩ .							
				ge ·				
		•						

(54) 【発明の名称】 3 次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいてモーションプラーを表現する方法

### (57)【要約】

【目的】 3次元CGアニメーションにおける移動物体の飛び移り現象を小さな計算負荷で防止する。

【構成】 物体の重心を代表点として定義し、現フレームの物体1の代表点4と前フレームの物体2の代表点4と前フレームの物体2の代表点4と前フレームの物体1ので表点4と前フレームの物体2ので表点算する。次に、物体1を構成するができれているがあれば、7、を選定する。次にが開展である。次にが開展である。次にが開展である。次にが開展である。次にが開展である。次にが開展である。次により半透明が開展が開展が開展がある。2、ボースにより半透明が開展がある。2、ボースを関係では、11を物体とといるでは、11に表示する。半透明がリゴン11に、フレーム進行後にでいる。2、11に表示する。半透明がリゴン11に、フレームでである。2、11に表示する。3、11に表示する。3、11に表示する。3、11に表示する。3、11に表示する。3、11に表示する3、11



**Best Available Copy** 

10

,.,

【特許請求の範囲】

【請求項1】 ポリゴン表現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて、

描画すべき物体の代表点を定義し、

現フレームと1つ前のフレームとの間での上記代表点の 移動から、それらのフレームの間での上記物体の移動ベ クトルを求め、

上記物体を構成するポリゴン頂点のうち現フレームにおいて画面上に現れるポリゴン頂点を上記移動ベクトルに基づいて評価することにより、それらのポリゴン頂点から少なくとも1点を選定して半透明ポリゴン構成頂点とし、

現フレームにおける上記半透明ポリゴン構成頂点と1つ前のフレームにおいて求められている半透明ポリゴン構 成頂点とから半透明ポリゴンを作成して、これを3次元 コンピュータグラフィックス空間内に配置し、

上記半透明ポリゴンを所定の透明度でもって画面上に表示することを特徴とするモーションブラーの表現方法。

【請求項2】 ポリゴン表現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて、

描画すべき物体の代表点を定義し、

現フレームと1つ前のフレームとの間での上記代表点の 移動から、それらのフレームの間での上記物体の移動べ クトルを求め、

上記物体を構成するポリゴンのうち現フレームにおいて 画面上に現れるポリゴンのポリゴン頂点をポリゴン毎に 上記移動ペクトルに基づいて評価することにより、それ らのポリゴン頂点からポリゴン毎に少なくとも1点の半 透明ポリゴン構成頂点を選定し、

現フレームにおけるポリゴン毎の上記半透明ポリゴン構 30 成頂点と1つ前のフレームにおいてそれぞれ対応するポリゴンに対し求められている半透明ポリゴン構成頂点とからポリゴン毎に半透明ポリゴンを作成して、これらを 3 次元コンピュータグラフィックス空間内に配置し、

上記半透明ポリゴンを所定の透明度でもって画面上に表示することを特徴とするモーションブラーの表現方法。

【請求項3】 ポリゴン表現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて、

描画すべき物体の代表点を定義し、

現フレームと1つ前のフレームとの間での上記代表点の 移動から、それらのフレームの間での上記物体の移動ベ クトルを求め、

上記物体を構成するポリゴン頂点のうち現フレームにおいて画面上に現れる全てのポリゴン頂点を上記移動ペクトルに基づいて評価することにより、それらのポリゴン頂点から2点を選定して半透明ポリゴン構成頂点と1つ開フレームにおける上記半透明ポリゴン構成頂点と1つ前のフレームにおいて求められている半透明ポリゴン構成頂点とから半透明ポリゴンを作成して、これを3次元コンピュータグラフィックス空間内に配置し、

上記半透明ポリゴンを所定の透明度でもって画面上に表示することを特徴とするモーションブラーの表現方法。

【請求項4】 上記半透明ポリゴンを、漸次透明に近づけつつ、複数のフレームで連続的に表示することを特徴とする請求項1~3のいずれか1項に記載のモーションプラーの表現方法。

【請求項5】 上記半透明ポリゴン構成頂点に加えて、これらの半透明ポリゴン構成頂点から求められる補助点を用いて半透明ポリゴンを作成することを特徴とする請求項1~4のいずれか1項に記載のモーションブラーの表現方法。

### 【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて移動物体の飛び移り現象を防止するためのモーションブラーの表現方法に関する。

[0002]

【従来の技術】静止画のコンピュータグラフィックス(以下「CG」と略す。)では、物体の形状や位置、視点の位置などの情報からモニター画面上に表示される物体の画像を計算して描画し、物体の移動速度や視点のの画像を計算して描画し、物体の移動速度や視点のでアニメーションを行う場合、アニメーションの各フレームに、CGアニメーションで移動する物体を表現すると、フローンで物体が飛び移っているかのように不自然にのの表別のように不自然にあり現象(飛び移り現象)が生じる。これを防ぐための方法として、各フレームで物体の移動によるぶれ(モーションブラー)をシミュレートし、それを画面上に表現する方法がある。

【0003】従来、モーションブラーを表現する第1の方法として、フレーム間の時間をランダムにサンプリングし、サンプリングされた時間における物体の位置情報を用いてモーションブラーをシミュレートする方法がある。この方法は、例えば、Robert L. Cookによる"Stochastic Sampling in Computer Graphics" (ACM Transactions on Graphics, Vol. 5, No. 1, January 1986, pp. 52-72)に開示されている。

【0004】また、モーションブラーを表現する従来の第2の方法として、アニメーションの或るフレームの描画が終わったら、そのフレームの画像を暗くして次のフレームの画像の背景にコピーする方法がある。この方法では、多くの場合、前の2個或いは3個のフレームをそれぞれ明るさをかなり落として次のフレームに追加する。この方法は、Andrew S. Glassner著、白田耕作監訳の「最新3次元コンピュータグラフィックス」(アスキー刊、1991年、197~198頁)に開示されている。

50 [0005]

4

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、モーションプラーを表現する上述の第1の方法は、モーションプラーを正確に表現できるという利点を有する反面、多くの情報と計算が必要になるために計算負荷が大きいという欠点があった。また、上述の第2の方法は、簡易にモーションプラーをシミュレートすることができるいという欠点があった。

【0006】そこで、本発明の目的は、3次元CGアニメーションにおける高速移動物体の飛び移り現象を小さな計算負荷で防止できるモーションブラーの表現方法を提供することである。

#### [0007]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、本発明では、ポリゴン表現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて、描面フレー会物体の代表点を定義し、現フレームと1つ前のフレームの間での上記代表点の移動から、それらのフレームの間での上記代表点の移動から、よいて画面での上記物体の移動ペクトルに基づいたおいて頂点を上記のがより、それらのボリゴン頂点を上記がより、ではまがより、それらのボリゴンははあり、ではまが、ではまが、カーシーのでは、カーシーのででは、カーシーのででは、カータグラフィックスでででででででででであります。。

【0008】また、本発明の別の態様では、ポリゴン表 30 現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメー ションにおいて、描画すべき物体の代表点を定義し、現 フレームと1つ前のフレームとの間での上記代表点の移 動から、それらのフレームの間での上記物体の移動ベク トルを求め、上記物体を構成するポリゴンのうち現フレ ームにおいて画面上に現れるポリゴンのポリゴン頂点を ポリゴン毎に上記移動ベクトルに基づいて評価すること により、それらのポリゴン頂点からポリゴン毎に少なく とも2点の半透明ポリゴン構成頂点を選定し、現フレー ムにおけるポリゴン毎の上記半透明ポリゴン構成頂点と 1つ前のフレームにおいてそれぞれ対応するポリゴンに 対し求められている半透明ポリゴン構成頂点とからポリ ゴン毎に半透明ポリゴンを作成して、これらを3次元コ ンピュータグラフィックス空間内に配置し、上記半透明 ポリゴンを所定の透明度でもって画面上に表示する。

【0009】また、本発明のさらに別の態様では、ポリゴン表現を用いた3次元コンピュータグラフィックスアニメーションにおいて、描画すべき物体の代表点を定義し、現フレームと1つ前のフレームとの間での上記代表点の移動から、それらのフレームの間での上記物体の移 50

動ベクトルを求め、上配物体を構成するポリゴン頂点の うち現フレームにおいて画面上に現れる全てのポリゴン 頂点を上記移動ベクトルに基づいて評価することによ り、それらのポリゴン頂点から2点を選定して半透明ポ リゴン構成頂点とし、現フレームにおける上記半透明ポ リゴン構成頂点と1つ前のフレームにおいて求められて いる半透明ポリゴン構成頂点とから半透明ポリゴンを作 成して、これを3次元コンピュータグラフィックス空間 内に配置し、上記半透明ポリゴンを所定の透明度でもっ て画面上に表示する。

【0010】本発明の好ましい態様においては、上記半透明ポリゴンを、漸次透明に近づけつつ、複数のフレームで連続的に表示する。

【0011】本発明のさらに好ましい態様においては、 上記半透明ポリゴン構成頂点に加えて、これらの半透明 ポリゴン構成頂点から求められる補助点を用いて半透明 ポリゴンを作成する。

#### [0012]

【作用】本発明の原理を図1を参照して説明する。図1において、参照符号1、2、3はそれぞれ3次元CGアニメーションに表された物体であり、符号1は現フレームの物体、符号2は1フレーム前のフレーム(前フレーム)の物体、符号3は2フレーム前のフレーム(前々フレーム)の物体をそれぞれ示す。また、符号4、5、6はそれぞれの物体の代表点を示し、この例では、代表点は物体の重心としている。さらに、符号10、10′は、各フレーム間における代表点4、5、6の移動を示す移動ベクトルである。

【0013】図中、符号7、7′は、現フレームの物体1の頂点の中から移動ベクトル10に基づき選定された半透明ポリゴン構成頂点であり、符号8、8′は、前フレームにおいて同様の手法により物体2の頂点から選定されている半透明ポリゴン構成頂点である。また、符号9、9′は、前々フレームにおいて同様の手法により物体3の頂点から選定されている半透明ポリゴン構成頂点である。

【0014】そして、現フレームの半透明ポリゴン構成 頂点7、7′と前フレームの半透明ポリゴン構成頂点 8、8′により、これらを頂点とする半透明ポリゴン1 1を作成する。符号12は、前フレームにおいて同様の 手法により半透明ポリゴン構成頂点8、8′、9、9′ から作成された半透明ポリゴンである。ここで、半透明 ポリゴン12は半透明ポリゴン11よりもより透明に近 い(即ち、透明度が高い)。

【0015】このようにして作成した所定の透明度を有する半透明ポリゴンを、3次元CG空間中の物体の軌跡内に配置し、これを物体と同時に画面上に表示することで、簡易な手法にもかかわらず、高速移動物体でも飛び移り現象の生じないモーションブラーの表現ができる。

【0016】尚、図1には半透明ポリゴンが2個(2フ

5

レーム分)の場合を示したが、3個以上の半透明ポリゴンを画面上に表示してもよい。

【0017】次に、本発明の手順を図2のフローチャートに従って説明する。

【0018】まず、フレームを更新し(ステップS1)、そのフレームにおいて表示すべき1つの物体の描画が終了すると(ステップS2)、当該フレームと前フレームとの間でのその物体に関し予め定義されている代表点の位置の移動から当該フレームにおけるその物体の移動ベクトルを計算する(ステップS3)。

【0019】さらに、当該フレームにおいてその物体を 構成するポリゴン頂点の位置を当該フレームにおける上 記移動ベクトルに基づいて評価することにより、その物 体の頂点から半透明ポリゴン構成頂点を選定し(ステッ プS4)、その選定した半透明ポリゴン構成頂点及び前 フレームにおいて同様の手法により選定されている半透 明ポリゴン構成頂点から所定の透明度を有する半透明ポ リゴンを作成する(ステップS5)。そして、この当該 フレームにおいて作成した半透明ポリゴンを3次元CG 空間内に配置するとともに、前フレーム及びそれよりも 更に前のフレームにおいて作成されている半透明ポリゴ ンの透明度をそれぞれ高くする (ステップS6)。そし て、当該フレームにおいて表示すべき全ての物体の描画 が終了したか否かを判定し(ステップS7)、終了した 場合にはフレームを更新して(ステップS1)、次のフ レームに進み、終了していない場合には当該フレームに おいて表示すべき次の物体に関し同様の処理を行う。

【0020】なお、物体を構成するポリゴン頂点から選 - Y、・x, + X、・y,

ここで、(x。, y。)は物体を構成するポリゴンの各 30 頂点の画面上での位置座標を表す。これらの頂点のうち (1)式の数値が最大値をとる頂点と最小値をとる頂点とを半透明ポリゴン構成頂点7、7′として選定する。 【0026】次に、前フレームにおいて同様の手法により予め選定されている物体2の2つの半透明ポリゴン構成頂点8、8′からその中点である補助頂点13を求め、それら3点8、8′、13と現フレームにおける2つの半透明ポリゴン構成頂点7、7′との合計5つの頂点により半透明ポリゴン11を作成する。このとき、半 5 銀ポリゴンは3次元CG空間内に配置されるため、半 40 透明ポリゴン11の各頂点は3次元CG空間における座

 $A = T_i / P_i$ 

ここで、P. は現フレームにおいて視点方向を向いている物体を構成するポリゴンの枚数であり、T. は予め設定しておく初期透明度パラメータである。

A' = T, (F-1) / F

ここで、T、はその点の初期透明度を表し、Fは半透明ポリゴン構成頂点を完全に透明にするまでのフレーム進行数、即ち、モーションプラーを残すフレーム数を表す。

定した半透明ポリゴン構成頂点だけでは半透明ポリゴンが一意に求められないときには、それらの半透明ポリゴン構成頂点に基づいて補助頂点(補助点)を定義し、その補助頂点をも用いることにより半透明ポリゴンを作成すればよい。

[0021]

【実施例】以下、本発明を実施例につき図3~図6を参照して説明する。

【0022】図3は、本発明の第1の実施例による基本的なモーションブラーの表現方法を説明するための模式図である。同図において、参照符号1、2はそれぞれ3次元CGアニメーションに表された物体であり、符号1は現フレームの物体、符号2は前フレームの物体をそれぞれ示す。

【0023】まず、物体の重心をその代表点として定義する。従って、現フレームの物体1及び前フレームの物体2のそれぞれについて、その重心4、5が物体の代表点である。尚、代表点としては、物体の重心以外、例えば、物体の頂点の一つを選定してもよい。

【0024】次に、現フレームの物体1の代表点4と前フレームの物体2の代表点5から、画面上における現フレームでの物体の移動ベクトル10を計算する。この移動ベクトル10は、(X,,Y,)で与えられる。

【0025】次に、物体を構成するポリゴンのうち現フレームで視点方向を向いているポリゴン(図面に表れている面)の各頂点について、次の評価式(1)により与えられる数値を計算する。

(1)

標により処理される。

【0027】さらに、半透明ポリゴン11を、各半透明ポリゴン構成頂点7、7′、8、8′及び補助頂点13を頂点とする3つの3角形ポリゴンに分割し、それぞれをグーローシェーディングで色塗りする。このとき、各半透明ポリゴン構成頂点7、7′、8、8′の色は、これらに対応する物体を構成するポリゴンの各頂点の色と等しくする。尚、補助頂点13の色は前フレームの半透明ポリゴン構成頂点8、8′の色の平均とする。

【0028】半透明ポリゴン構成頂点7、7′の透明度A(0.0≦A≦1.0で、A=0.0のときに完全に透明)は、次の式(2)で表される。

(.2)

【0029】半透明ポリゴン構成頂点8、8′及び補助 頂点13の透明度A′は、次の式(3)で表される。

(3)

【0030】1度描画した半透明ポリゴンの位置と色はフレームが進行しても変化せず、ただフレームが1つ進む度に透明度Aの数値が、

2.0

40

T. /F

だけ小さくなる(即ち、透明度が高くなる)。従って、 Fフレーム後にはその半透明ポリゴンは完全に透明になる。

【0031】基本的には、以上に説明した方法によりモーションプラーを表現することができる。ただし、以上に説明した方法においては、物体を構成するポリゴンの中で特別の処理が必要なポリゴンが2種類存在する。1つは、前フレームまでは視点方向を向いていなかったが、現フレームで視点方向を向いたポリゴンである(物体が回転しているときにこの現象が起こり得る。)。もう1つは、逆に、前フレームまでは視点方向を向いていたが、現フレームで視点方向を向かなくなったポリゴンである。

【0032】次に、これらのポリゴンに対する処理方法 を説明する。

【0033】図4は、前フレームまでは視点方向を向いていなかったが、現フレームで視点方向を向いたポリゴンにつき、上述した方法と同様にしてモーションプラーを作成する方法を示すものである。

【0034】この場合、現フレームでの半透明ポリゴン 構成頂点7、7′は、移動ペクトル10に基づく評価に より、上述した方法で選定することができる。しかし、 このポリゴンに関する前フレームの半透明ポリゴン構成 頂点8、8′は、現時点ではデータとして(メモリ内 に) 存在しない。そこで、現フレームで得られた半透明 ポリゴン構成頂点7、7′である物体1を構成する頂点 に対応する前フレームの物体2の頂点を半透明ポリゴン 構成頂点8、8′として選定する。そして、2つの半透 明ポリゴン構成頂点8、8′と、それらの中点である補 助頂点13と、2つの半透明ポリゴン構成頂点7、7′ との合計5つの頂点により半透明ポリゴン11を作成す る。このとき、半透明ポリゴン構成頂点7、7′の透明 度の数値は上記式(2)で表されるものと同じである が、半透明ポリゴン構成頂点8、8′及び補助頂点13 の透明度の数値はゼロとする。この半透明ポリゴン11 もグーローシェーディングで色塗りされる。

【0035】図5は、前フレームまでは視点方向を向いていたが、現フレームで視点方向を向かなくなったポリコンに対する処理方法を示すものである。

【0036】このポリゴンに対しては、前フレームにおいて、半透明ポリゴン構成頂点8、8′が選定されてい A=T:

【0042】また、前フレームの半透明ポリゴン構成頂点8、8′及び補助頂点13の透明度A′は、上記式(3)で表される。そして、フレームの進行にともない半透明ポリゴン11の透明度の数値は上記式(4)に従い減少していく(即ち、透明度が高くなる。)。

【0043】尚、図中、符号9、9′は前々フレームの 物体3における半透明ポリゴン構成頂点であり、符号1 (4)

る。そこで、その半透明ポリゴン構成頂点8、8′であ る物体2を構成する頂点に対応する現フレームの物体1 の頂点を半透明ポリゴン構成頂点7、7′として選定す る。そして、2つの半透明ポリゴン構成頂点8、8′ と、それらの中点である補助頂点13と、2つの半透明 ポリゴン構成頂点7、7′との合計5つの頂点により半 透明ポリゴン11を作成する。このとき、半透明ポリゴ ン構成頂点8、8′及び補助頂点13の透明度の数値は 上記式(3)で表すものであり、半透明ポリゴン構成頂 点7、7′の透明度の数値はゼロである。この半透明ポ リゴン11もグーローシェーディングで色塗りされる。 【0037】次に、より簡易に半透明ポリゴンを作成す る本発明の第2の実施例を図6を参照して説明する。 尚、第1の実施例と対応する部分には同じ符号を付す。 【0038】まず、本実施例では第1の実施例と同様 に、物体の重心をその代表点として定義する。従って、 現フレームの物体1に対しては符号4、前フレームの物 体2に対しては符号5、前々フレームの物体3に対して は符号6が物体の代表点をそれぞれ示している。

【0039】次に、現フレームの物体1の代表点4と前フレームの物体2の代表点5とから、画面上における現フレームに関する物体の移動ペクトル10を計算する。次に、本実施例においては、物体を構成する全てのポリゴン頂点につき評価式(1)により得られる数値を計算して、現フレームで(1)式の数値が最大値をとる頂点と最小値をとる頂点とを全てのポリゴン頂点の中から半透明ポリゴン構成頂点7、7、として選定する。

【0040】次に、前フレームの物体2について同様の 手法により選定されている2つの半透明ポリゴン構成頂 点8、8′と、これらの中点である補助頂点13と、2 つの半透明ポリゴン構成頂点7、7′との合計5つの頂 点により半透明ポリゴン11を作成する。

【0041】さらに、半透明ポリゴン11を3つの3角形ポリゴンに分割し、それぞれをグーローシェーディングで色塗りする。このとき、半透明ポリゴン11の各頂点の色は、これらに対応する物体を構成するポリゴンのうち視点方向を向いているポリゴンの色の平均である。或いは、対応する物体全体の色の平均であってもよい。半透明ポリゴン構成頂点7、7′の透明度Aは、次式(5)で表される。

(5)

4 はその中点である。また、符号12 は前フレームおい て作成された半透明ポリゴンである。

【0044】以上、代表点及び半透明ポリゴン構成頂点の具体的な選び方をいくつか示したが、代表点及び半透明ポリゴン構成頂点は他の選び方で選ばれてもよい。

[0045]

【発明の効果】本発明によれば、小さい計算負荷で3次

元CGアニメーションのモーションブラーを表現するこ とができ、しかも、高速で移動する物体の飛び移り現象 をも回避することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の原理を説明するための模式図である。

【図2】本発明の方法の概略を示すフローチャートであ る。

【図3】本発明の第1の実施例による基本的なモーショ ンブラーの作成方法を説明するための模式図である。

【図4】本発明の第1の実施例による補足的なモーショ 10 点 ンプラーの作成方法を説明するための模式図である。

【図5】本発明の第1の実施例による補足的なモーショ ンブラーの作成方法を説明するための模式図である。

【図6】本発明の第2の実施例によるモーションプラー

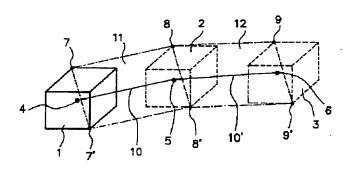
の作成方法を説明するための模式図である。

## 【符号の説明】

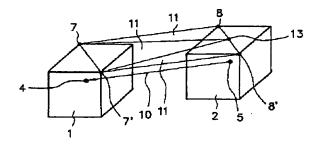
- 1 現フレームの物体
- 前フレームの物体
- 前々フレームの物体
- 4 現フレームの物体の代表点
- 前フレームの物体の代表点
- 前々フレームの物体の代表点
- 7、7′、8、8′、9、9′ 半透明ポリゴン構成頂

- 10 10′ 移動ベクトル
- 11、12 半透明ポリゴン
- 13、14 補助頂点

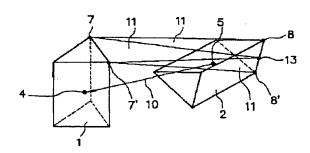
【図1】



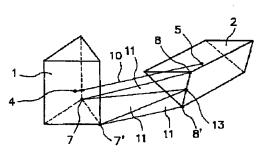
【図3】



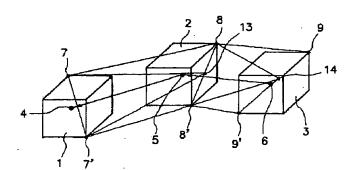
【図4】



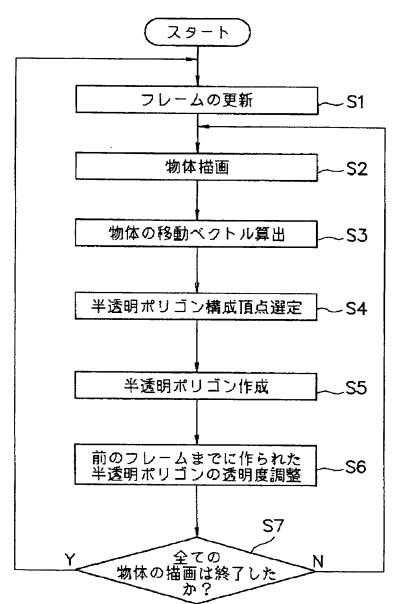
【図5】



[図6]







THIS PAGE BLANK (USPTO)